TR	Derwork Reduction Act of 1995. RANSMITTAL FORM all correspondence after initial			Patent and Tollection of info 10/711 10/01/	
	f Pages in This Submission	3	Attorney Docket Number	MTKPO)105USA
1000	, , , , , , , , , , , , , , , , , , , ,		OCUPES (Chack of	•	
Amendme And	Missing Parts/ ete Application deply to Missing Parts ender 37 CFR 1.52 or 1.53	Remar	Drawing(s) Licensing-related Papers Petition Petition to Convert to a Provisional Application Power of Attorney, Revocation Change of Correspondence Terminal Disclaimer Request for Refund CD, Number of CD(s) Landscape Table on Clarks	Address	After Allowance Communication to TC Appeal Communication to Board of Appeals and Interferences Appeal Communication to TC (Appeal Notice, Brief, Reply Brief) Proprietary Information Status Letter Other Enclosure(s) (please Identify below):
Firm Name		•	OF APPLICANT, ATTO	JKNET, C	JR AGENT
Signature	North America Intelle				·
Printed name	Wenton	tars			
Date	Winston Hsu			Reg. No.	
Date	10/06/2004			——————————————————————————————————————	
	nat this correspondence is be as first class mail in an en	eing facsi		TO or depos	Sited with the United States Postal Service with P.O. Box 1450, Alexandria, VA 22313-1450 on

This collection of information is required by 37 CFR 1.5. The information is required to obtain or retain a benefit by the public which is to file (and by the USPTO to process) an application. Confidentiality is governed by 35 U.S.C. 122 and 37 CFR 1.11 and 1.14. This collection is estimated to 2 hours to complete, including gathering, preparing, and submitting the completed application form to the USPTO. Time will vary depending upon the individual case. Any comments on the amount of time you require to complete this form and/or suggestions for reducing this burden, should be sent to the Chief Information Officer, U.S. Patent and Trademark Office, U.S. Department of Commerce, P.O. Box 1450, Alexandria, VA 22313-1450. DO NOT SEND FEES OR COMPLETED FORMS TO THIS ADDRESS. SEND TO: Commissioner for Patents, P.O. Box 1450, Alexandria, VA 22313-1450.

Typed or printed name

Date

OT D 8 2004 30 July of the second sec

PTO/SB/17 (10-04)
Approved for use through 07/31/2006. OMB 0651-0032
U.S. Patent and Trademark Office; U.S. DEPARTMENT OF COMMERCE
I to a collection of information unless it displays a valid OMB control number.

FEE TRANSMITTAL for FY 2005

Effective 10/01/2004. Patent fees are subject to annual revision.

Applicant claims small entity status. See 37 CFR 1.27

TOTAL AMOUNT OF PAYMENT

(\$) 0.00

espond to a collection of info	ormation unless it displays a valid Olvib control number.
Ce	omplete if Known
Application Number	10/711,739
Filing Date	10/01/2004
First Named Inventor	Hung-Hsiang Chang
Examiner Name	
Art Unit	
Attorney Docket No.	MTKP0105USA

METHOD OF PAYMENT (check all that apply)	FEE CALCULATION (continued)					
Check Credit card Money Other None	3. ADDITIONAL FEES Large Entity Small Entity					
Deposit Account:	_					
Deposit 50 2405	Fee Code		Fee Code	Fee (\$)	Fee Description	Fee Paid
Account Number 50-3105	1051	130	2051	65	Surcharge - late filing fee or oath	
Deposit Account North America Intellectual Property Corp.	1052	50	2052		Surcharge - late provisional filing fee or cover sheet	
Name The Director Is authorized to: (check all that apply)	1053	130	1053		Non-English specification	
Charge fee(s) indicated below Credit any overpayments	1812	2,520	1812	•	For filing a request for ex parte reexamination	
Charge any additional fee(s) or any underpayment of fee(s)	1804	920*	1804	920*	Requesting publication of SIR prior to Examiner action	
Charge fee(s) indicated below, except for the filing fee to the above-identified deposit account.	1805	1,840*	1805		Requesting publication of SIR after Examiner action	
FEE CALCULATION	1251	110	2251	55	Extension for reply within first month	
	1252	430	2252	215	Extension for reply within second month	
1. BASIC FILING FEE Large Entity Small Entity	1253	980	2253	490	Extension for reply within third month	
Fee Fee Fee Fee Description Fee Paid Code (\$)	1254	1,530	2254	765	Extension for reply within fourth month	
1001 790 2001 395 Utility filing fee	1255	2,080	2255	1,040	Extension for reply within fifth month	
1002 350 2002 175 Design filing fee	1401	340	2401	170	Notice of Appeal	
1003 550 2003 275 Plant filing fee	1402	340	2402	170	Filing a brief in support of an appeal	
1004 790 2004 395 Reissue filing fee	1403	300	2403	150	Request for oral hearing	
1005 160 2005 80 Provisional filing fee	1451	1,510	1451	1,510	Petition to institute a public use proceeding	
SUBTOTAL (1) (\$) 0.00	1452	110	2452	55	Petition to revive - unavoidable	
	1453	1,330	2453	665	Petition to revive - unintentional	
2. EXTRA CLAIM FEES FOR UTILITY AND REISSUE	1501	1,370	2501	685	Utility issue fee (or reissue)	
Total Claims	1502	490	2502	245	Design issue fee	
Independent — — — — — — — — — — — — — — — — — — —	1503	660	2503	330	Plant issue fee	
Claims - 3** = X = Multiple Dependent	1460	130	1460	130	Petitions to the Commissioner	
	1807	50	1807	7 50	Processing fee under 37 CFR 1.17(q)	
Large Entity Small Entity Fee Fee Fee Fee Description	1806	180	1806		Submission of Information Disclosure Stmt	
Code (\$)	8021	40	8021	40	Recording each patent assignment per property (times number of properties)	
1202 18 2202 9 Claims in excess of 20 1201 88 2201 44 Independent claims in excess of 3	1809	790	2809		Filing a submission after final rejection (37 CFR 1.129(a))	
1203 300 2203 150 Multiple dependent claim, if not paid	1810	790	2810	395	For each additional invention to be	
1204 88 2204 44 ** Reissue independent claims over original patent	1801	790	2801	395	examined (37 CFR 1.129(b)) Request for Continued Examination (RCE)	
1205 18 2205 9 ** Reissue claims in excess of 20 and over original patent	1802	900	1802	900		
<u> </u>	Other	fee (sp	ecify)			
SUBTOTAL (2) (\$) 0.00				Filing F	ee Paid SUBTOTAL (3) (\$) 0.00	
**or number previously paid, if greater; For Reissues, see above					(Complete (if applicable))	

SUBMITTED BY				(Complete (if applicable))
Name (Print/Type)	Winston Hsu	Registration No. (Attorney/Agent)	41,526	Telephone	886289237350
Signature	Winters Hars.			Date	10/06/2004

WARNING: Information on this form may become public. Credit card information should not be included on this form. Provide credit card information and authorization on PTO-2038.

This collection of information is required by 37 CFR 1.17 and 1.27. The information is required to obtain or retain a benefit by the public which is to file (and by the USPTO to process) an application. Confidentiality is governed by 35 U.S.C. 122 and 37 CFR 1.14. This collection is estimated to take 12 minutes to complete, including gathering, preparing, and submitting the completed application form to the USPTO. Time will vary depending upon the individual case. Any comments on the amount of time you require to complete this form and/or suggestions for reducing this burden, should be sent to the Chief Information Officer, U.S. Patent and Trademark Office, U.S. Department of Commerce, P.O. Box 1450, Alexandria, VA 22313-1450. DO NOT SEND FEES OR COMPLETED FORMS TO THIS ADDRESS. SEND TO: Commissioner for Patents, P.O. Box 1450, Alexandria, VA 22313-1450.



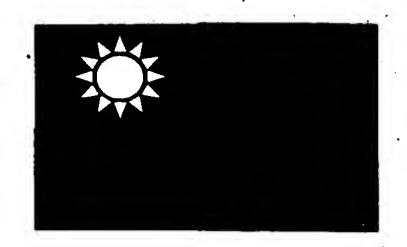
PTO/SB/02B (09-04)
Approved for use through 07/31/2006. OMB 0651-0032
U.S. Patent and Trademark Office; U.S. DEPARTMENT OF COMMERCE

Under the Paperwork Reduction Act of 1995, no persons are required to respond to a collection of information unless it contains a valid OMB control number.

DECLARATION – Supplemental Priority Data Sheet

Foreign applications:				
Prior Foreign Application Number(s)	Country	Foreign Filing Date (MM/DD/YYYY)	Priority Not Claimed	Certified Copy Attached? YES NO
092127340	Taiwan R.O.C.	10/2/2003		
	-	*		
-				
÷				

This collection of information is required by 35 U.S.C. 115 and 37 CFR 1.63. The information is required to obtain or retain a benefit by the public which is to file (and by the USPTO to process) an application. Confidentiality is governed by 35 U.S.C. 122 and 37 CFR 1.11 and 1.14. This collection is estimated to take 21 minutes to complete, including gathering, preparing, and submitting the completed application form to the USPTO. Time will vary depending upon the individual case. Any comments on the amount of time you require to complete this form and/or suggestions for reducing this burden, should be sent to the Chief Information Officer, U.S. Patent and Trademark Office, U.S. Department of Commerce, P.O. Box 1450, Alexandria, VA 22313-1450. DO NOT SEND FEES OR COMPLETED FORMS TO THIS ADDRESS. SEND TO: Commissioner for Patents, P.O. Box 1450, Alexandria, VA 22313-1450.



인터 인터 인터 인터

中華民國經濟部智慧財產局

INTELLECTUAL PROPERTY OFFICE MINISTRY OF ECONOMIC AFFAIRS REPUBLIC OF CHINA

茲證明所附文件,係本局存檔中原申請案的副本,正確無訛,其申請資料如下:

This is to certify that annexed is a true copy from the records of this office of the application as originally filed which is identified hereun

申 請 日: 西元 2003 年 10 月 02 日 Application Date

申 請 案 號: 092127340

Application No.

5

5

50

50

50

50

드

50

5) 권도 (2) 5

申 請 人:聯發科技股份有限公司 Applicant(s)

CERTIFIED COPY OF PRIORITY DOCUMENT

局 ノ長

Director General



發文日期: 西元 2003年 11

Issue Date

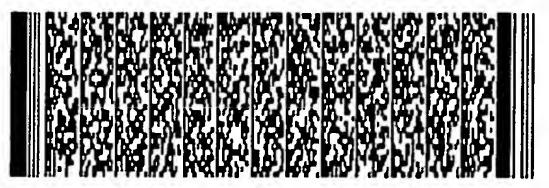
發文字號: 09221159300

Serial No.

 申請日期:
 IPC分類

 申請案號:
 92127340

(以上各欄	由本局填	發明專利說明書
	中文	光碟機之長程尋軌控制方法及相關系統架構
發明名稱	英 文	METHOD AND APPARATUS FOR LONG SEEKING CONTROL IN AN OPTICAL STORAGE DEVICE
	姓 名(中文)	1. 張鴻祥 2. 曾德旺
	姓 名 (英文)	1. CHANG, HUNG-HSIANG 2. TSENG, TE-WANG
發明人 (共2人)	國籍(中英文)	1. 中華民國 TW 2. 中華民國 TW
	住居所 (中 文)	1. 台北縣林口鄉寶林路三十七號 2. 宜蘭縣蘇澳鎮華山路三十八號
	住居所(英文)	1. No. 37, Bao-Lin Rd., Lin-Kou Hsiang, Taipei Hsien, Taiwan, R.O.C. 2. No. 38, Hwa-Shan Rd., Su-Au Town, I-Lan Hsien, Taiwan, R.O.C.
	名稱或 姓 名 (中文)	1. 聯發科技股份有限公司
·	名稱或 姓 名 (英文)	1. MEDIATEK INC.
= ,	國 籍 (中英文)	1. 中華民國 TW
申請人 (共1人)	住居所 (營業所) (中 文)	1. 新竹縣新竹科學工業園區創新一路1-2號5樓 (本地址與前向貴局申請者相同)
	住居所 (營業所) (英 文)	1.5F, No. 1-2, Innovation Road 1, Science-Based Industrial Park, Hsin-Chu Hsien 300, Taiwan, R.O.C.
	代表人(中文)	1. 蔡明介
	代表人(英文)	1. TSAI, MING-KAI



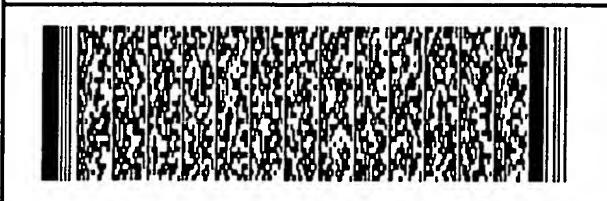


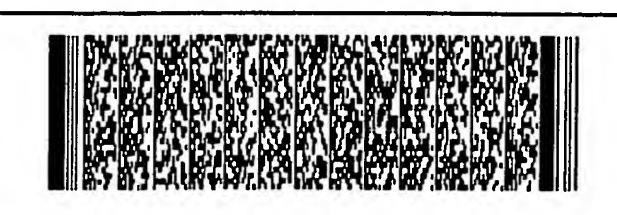
四、中文發明摘要 (發明名稱:光碟機之長程尋軌控制方法及相關系統架構)

一種用於一光碟機的長程尋軌控制方法,該光碟機包含有:一徑向致動器;一讀取頭,設置於該徑向致動器上,用來讀取一光碟片上所儲存的資料;以及一控制器,用來於一長程尋軌階段中,控制該徑向致動器,以及動態、該長程尋軌控制方法包含有以下步驟: (a)計算一剩餘軌數; (b)計算該讀取頭的一感測加速度; 以及 (d)利用速度; (c)計算該讀取頭的一感測加速度; 以及 (d)利用該控制器,依據該剩餘軌數、該感測速度、以及該感測速度,控制該讀取頭的移動速度。

五、英文發明摘要 (發明名稱:METHOD AND APPARATUS FOR LONG SEEKING CONTROL IN AN OPTICAL STORAGE DEVICE)

A long seeking method uses in an optical storage device. The optical storage device comprises: a sled actuator; a pickup head, installed on the sled actuator, for reading data stored on an optical disc; and a controller, for controlling the sled actuator as to move the pickup head in a long seeking process. The method comprises: (a) reckoning a remaining trace; (b) reckoning a

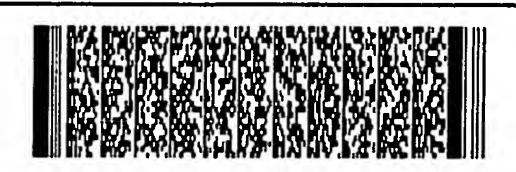




四、中文發明摘要 (發明名稱:光碟機之長程尋軌控制方法及相關系統架構)

五、英文發明摘要 (發明名稱:METHOD AND APPARATUS FOR LONG SEEKING CONTROL IN AN OPTICAL STORAGE DEVICE)

sensed velocity of the pickup head; (c) reckoning a sensed acceleration of the pickup head; (d) controlling the velocity of the pickup head according to the remaining trace, the sensed velocity, and the sensed acceleration with the controller.



六、指定代表圖

(一)、本案代表圖為:第___三 ____圖

(二)、本案代表圖之元件代表符號簡單說明:



國家(地區)申請專利	申請日期	案號		主張專利法第二十四條第	一項優先權
		無			
		·			
				•	
一、「十進東利比勞一上	工体之一等一项。	E. A. 186 .			
二、□主張專利法第二十	五保之一另一項信	となる性。			
申請案號:		· tu			
日期:		無			
三、主張本案係符合專利	法第二十條第一項	頁□第一款但	2書或□第	二款但書規定之期間	
	·				
日期:	•	• •			
	·於國外:				
四、□有關微生物已寄存	·於國外:		*		
	·於國外:	無	*		
四、□有關微生物已寄存 寄存國家: 寄存機構: 寄存日期:	於國外:	無			
四、□有關微生物已寄存 寄存國家: 寄存機構: 寄存機構: 寄存出期: 寄存號碼:					
四、□有關微生物已寄存寄存國家: 寄存機構: 寄存機構: 寄存時期: 寄存號碼: □有關微生物已寄存			溝):		
四、□有關微生物已寄存 寄存國家: 寄存機構: 寄存時期: 寄存號碼: □有關微生物已寄存 寄存機構:		定之寄存機相			
四、□有關微生物已寄存 寄存國家: 寄存機構: 寄存時期: 写存號碼:□有關微生物已寄存 情機構: 寄存日期:			溝):		
四、□有關微生物已寄存 寄存國家: 寄存機構: 寄存時期: □有關性物已寄存 寄存	於國內(本局所指	定之寄存機和無) :		
四、□有關微生物已寄存 寄存國家: 寄存機構: 寄存時期: 寄存號碼: □有關微生物已寄存 寄存機構: 寄存日期:	於國內(本局所指	定之寄存機和無	溝):		
四、□有關微生物已寄存寄存國家:寄存機構:寄存時期: □有關性物已寄存 寄存	於國內(本局所指	定之寄存機和無):		
四、□有關微生物已寄存寄存國家:寄存機構:寄存時期: □有關機生物已寄存 寄存 明明: □有關 生物 已寄存 寄存 機構: 寄存 告诉 等存 语语:	於國內(本局所指	定之寄存機和無):		
四、□有關微生物已寄存寄存國家:寄存機構:寄存時期: □有關機生物已寄存 寄存 明明: □有關 生物 已寄存 寄存 機構: 寄存 告诉 等存 语语:	於國內(本局所指	定之寄存機和無):		
四、□有關微生物已寄存寄存國家:寄存機構:寄存時期: □有關機生物已寄存 寄存 明明: □有關 生物 已寄存 寄存 機構: 寄存 告诉 等存 语语:	於國內(本局所指	定之寄存機和無) :		

五、發明說明 (1)

【技術領域】

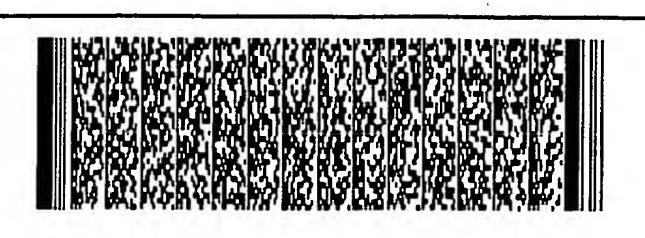
本發明提供一種長程尋軌控制方法,尤指一種使用一剩餘軌數、一感測速度、及一感測加速度,對一徑向致動器進行適應性比例微分控制的長程尋軌控制方法。

【先前技術】

在設計光碟機的控制晶片時,對於讀取頭(pickup head)的控制是一個關鍵的要點。對於讀取頭徑向移動(radial movement)的控制大致上可以包含有靜態追尋(static tracking)、短程尋軌(short seeking)以及長程尋軌(long seeking,有時又被稱為long jumping)。於台灣專利公告編號 479248的「光碟機長程尋軌控制系統及方法」、公告編號 514893的「光碟機之長程尋軌之控制系統及其方法」、以及美國第6,606,283號「LONG SEEKING METHOD USED IN AN OPTICAL DISC DRIVE」等等的專利案件中,皆揭露了使用於長程尋軌時的方法及相關的系統架構。

一般而言,對於長程尋軌的操作有以下幾種方式是習知技術所採行的: (一)使用一個可以直接得知讀取頭所在位置的步進馬達(stepping motor),依據讀取頭所在位置進行長程尋軌的控制。(二)使用開迴路(open



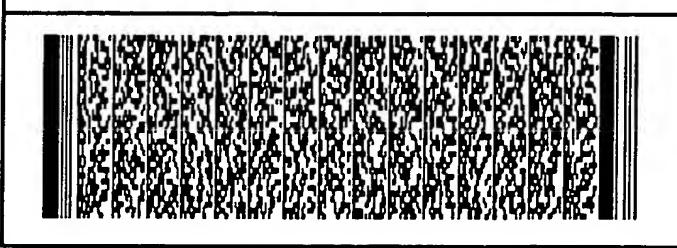


五、發明說明 (2)

loop)的方式對讀取頭進行控制。(三)依照所需跨越的軌數產生一速度規劃曲線,依照讀取頭移動時所產生的跨軌訊號(cross-tracking signal),計算出讀取頭移動的感測速度,使用速度回授的方式,比較速度規劃曲線與感測速度的差異,對讀取頭的移動進行控制。

上述的第一種方法必須使用到步進馬達,但是相較於以直流電壓控制的徑向致動器(sled actuator),步進馬達往往具有較高的單價,在成本的考量之下,方法一已經漸漸不被光碟機系統設計者所採行了。至於第二種方法,由於每台光碟機的機械結構難免都會有微小的差距,也造成了很難做到精準的開迴路控制。因此目前廣為設計者所採用的是上述的第三種方法。

請參閱圖一,圖一為習知技術一光碟機 100的簡單方塊圖。光碟機 100包含有:一軸心馬達 (spindle motor) 110;一光碟片 120;一徑向致動器 130;以及一讀取頭 140,讀取頭 140被可動式的設置 (movably installed) 在徑向致動器 130之上,用來讀取儲存於光碟片 120上的資料。一物鏡 (object lens) 150被設置於讀取頭 140上,用來將讀取頭 140產生的雷射光射向光碟片 120。徑向致動器 130可帶著讀取頭 140於平行光碟片 120表面的方向徑向的移動。一般而言,當讀取頭 140需要移動超過光碟片 120數萬軌 (CD大約為兩萬軌, DVD大約為三萬軌)



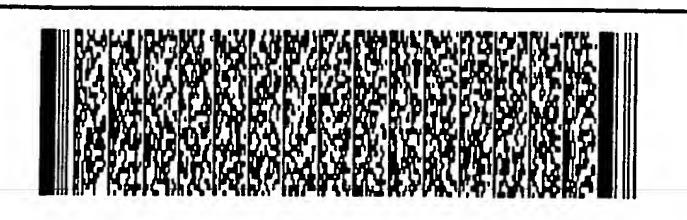


五、發明說明 (3)

以上的距離時,即可稱為長程尋軌。

請參閱圖二,圖二為習知技術之光碟機 100使用的一長程尋軌控制系統 200的示意圖。首先,光碟機 100會先依照長程尋軌所必須移動的軌數(即一目標移動軌數),得出一較佳的速度規劃曲線,控制器 210會參考速度規劃曲線與一感測速度,產生一驅動電壓,而使用該驅動電壓控制徑向致動器 130的移動(亦即讀取頭 140的移動)。而速度感測器 220可依照讀取頭 140移動時所產生的跨軌訊號,計算出讀取頭 140移動的感測速度。





五、發明說明 (4)

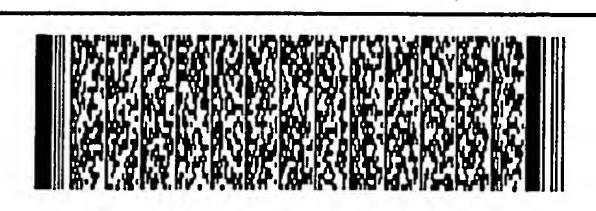
【內容】

因此本發明之主要目的在於提供一種使用一剩餘軌數、一感測速度、及一感測加速度,對一徑向致動器進行適應性比例微分控制的長程尋軌控制方法以及控制系統的架構,以解決習知技術所面臨的問題。

根據本發明之一申請專利範圍,係揭露一種用於一光碟機的長程尋軌控制方法,該光碟機包含有:一徑向致動器;一讀取頭,設置於該徑向致動器上,用來於一長程專軌階段中,控制該徑向致動器,以移動該讀取頭的位置;該長程尋軌控制方法包含有以下步驟: (a)計算一剩餘軌數; (b)計算該讀取頭的一感測速度; (c)計算該讀取頭的一感測加速度; 以及 (d)利用該控制器,依據該剩餘軌數、該感測速度、以及該感測加速度,控制該讀取頭的移動速度。

根據本發明之又一申請專利範圍,係揭露一種設置於一光碟機內的控制系統,用來控制該光碟機於長程尋軌時的動作,該光碟機包含有一讀取頭,用來讀取一光碟片上所儲存的資料;該控制系統包含有:一經向致動器,該讀取頭即設置於該徑向致動器上;一軌數感測器,用





五、發明說明 (5)

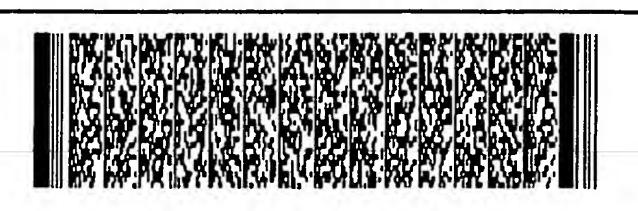
来計算一剩餘軌數;一速度感測器,用來計算該讀取頭的一感測速度;一加速度感測器,用來計算該讀取頭的一感測加速度;以及一控制器,用來依據該剩餘軌數,該感測速度,以及該感測加速度,控制該讀取頭的移動速度。

本發明的一個優點在於,使用適應性比例微分控制的方法對徑向致動器進行控制,即使對於具有微小差異的光碟機,都可以達到精準的控制結果。另外,由於比例微分控制中所使用的參數是會適應性變動的,因此整體系統的控制能力也會因此大為提升。

【實施方法】

請參閱圖三,圖三為本發明長程尋軌控制系統的較佳實施例示意圖。長程尋軌控制系統300中包含有:一徑向致動器320,一讀取頭(未顯示於圖上)設置於徑向致動器320上,徑向致動器320可依據一驅動電壓U移動該讀取頭的所在位置。一軌數感測器330,用來計算一剩餘軌數T;一速度感測器340,用來計算該讀取頭的一感測速度V;一加速度感測器350,用來計算該讀取頭的一感測加速度A;以及一控制器310,用來依據該目標移動軌數,剩餘軌數T,感測速度V,以及感測加速度A,決定出驅動電壓U的值,以控制該讀取頭的移動速度。





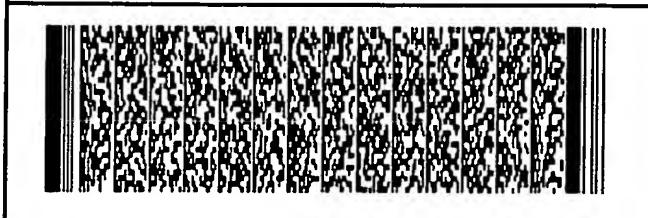
五、發明說明 (6)

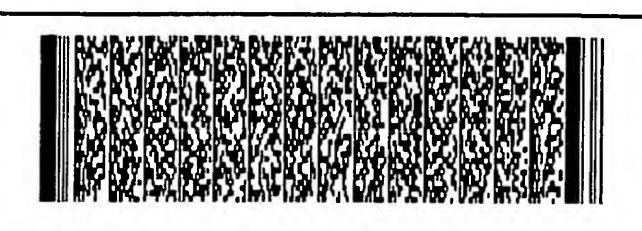
與習知技術主要的不同點在於,本發明的系統並不需要依據一目標移動軌數產生出如習知技術的速度規劃曲線,進一步控制徑向致動器的移動。在本發明所提出的系統架構之下,控制器 310僅需依照最初輸入的目標移動軌數產生一初始的驅動電壓 U給徑向致動器 320,以控制徑向致動器 320的初始移動(這部分係為開迴路的控制動作)。在徑向致動器 320開始移動之後,系統便會轉為閉迴路的控制,也就是控制器 310依照回授得來的剩餘軌數 T,感測速度 V,以及感測加速度 A,控制該讀取頭的移動速度。

另外,於圖三所示的實施例中,驅動電壓U實質上係為感測速度V與感測加速度A的函數,且驅動電壓U中,受感測速度V影響的成分係為:感測速度V乘上一第一乘數KP;受感測加速度A影響的成分則為:感測加速度A乘上一第二乘數KD。如以下之方程式所示:

方程式一: $U = KP \times V + KD \times A$

其中,第一乘數 KP係為一變數,其值係由剩餘軌數 T及感測速度 V所決定;第二乘數 KD亦為一變數,其值係由剩餘軌數 T及感測速度 V所決定。因此,由上述可知,本實施例中的長程尋軌控制實際上係為一適應性比例微分控制



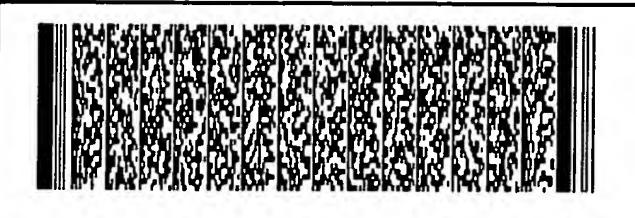


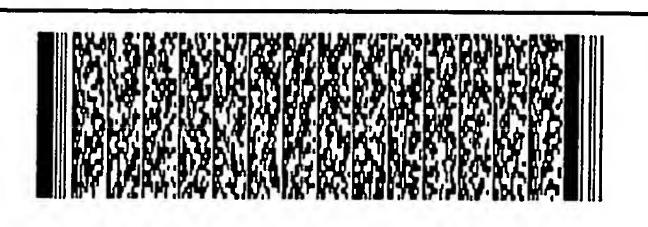
五、發明說明 (7)

(adaptive PD control)。因此,於長程尋軌時,對於聚焦致動器 320的控制會隨著剩餘軌數 T及感測速度 V的改變而產生變動。這部分亦與習知技術有顯著的不同。

在必須依據剩餘軌數 T及感測速度 V決定第一乘數 KP與第二乘數 KD時,以下是兩種可以被採行的作法。第一種作法是在控制器 310內部建立起以剩餘軌數 T及感測速度 V對照到第一乘數 KP與第二乘數 KD的表格,控制器 310只要使用查表的方式即可依照不同的剩餘軌數 T及感测速度 V產生具有不同值的第一乘數 KP與第二乘數 KD。第二種方法則是使用函數計算的方式,控制器 310將不同的剩餘軌數 T及感測速度 V作為函數的輸入值,即可產生具有不同值的第一乘數 KP與第二乘數 KD。無論使用上述哪一種方式,習知技術者只要使用實驗的方式即可找出較佳的對照表格或是函數形式,故在此不多作贅述。

另外,在找出較佳的對照表格或是函數形式的過程中,系統設計者也可以參考以下幾個原則。當剩餘軌數 T變小時,控制器 310即調降第一乘數 KP的大小(以減少感測速度 V對驅動電壓 U的影響),或是將第二乘數 KD調大(以增加感測加速度 A對驅動電壓 U的影響)。至於在該感測速度 V變大時,控制器 310即調降第一乘數 KP的大小(以減少感測速度 V對驅動電壓 U的影響),或是調降第二乘數 KD的大小(以減少感測加速度 A對驅動電壓 U的影



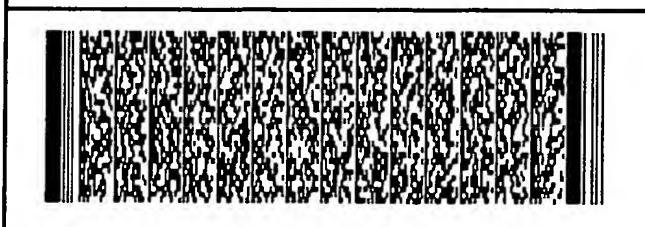


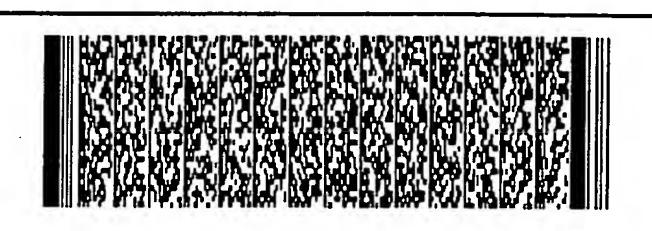
五、發明說明 (8)

響)。使用上述的原則所設計出來的系統,在進行長程尋軌控制時,系統會具有不錯的精確度。

至於軌數感測器 330、速度感測器 340、以及加速度感測器 350的實施方式,則有很多種不同的作法。以軌數感測器 330而言,可以使用該讀取頭移動時所產生的跨軌訊號計算出計算出剩餘軌數 T。另外,亦可以使用光碟片上的資訊求得所需的剩餘軌數 T(例如 CD片使用 Q code, DVD 片使用 sector ID,空白片则使用 Absoluted Time In Pregroove的資訊)。而速度感測器 340除了可以將剩餘軌數 T對時間微分以算出感測速度 V,亦可以藉由量測跨軌訊號產生的頻率計算出計算出感測速度 V。加速度感測器 350除了可以將感測速度 V對時間微分以算出感測加速度 A,亦可以藉由量測跨軌訊號產生之頻率相對於時間的變化,計算出計算出感測加速度 A。以上所述都是實施上可行的作法。

請參閱圖四。圖四則為本發明用於一光碟機的長程尋軌控制方法之實施例流程圖。此處所述的光碟機包含有一徑向致動器;一讀取頭,設置於該徑向致動器上,用來於賣取一光碟片上所儲存的資料;以及一控制器,用來於一長程尋軌階段中,控制該徑向致動器,以移動該讀取頭的位置。



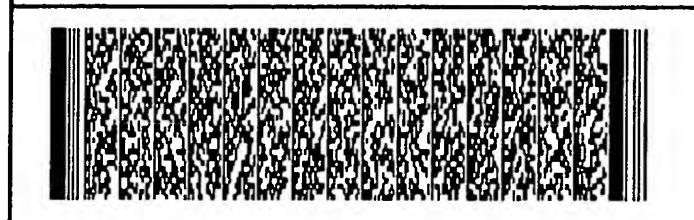


五、發明說明 (9)

於圖四中,步驟 420、 430與 440的工作可分別交由一軌數感測器、一速度感測器與一加速度感測器執行。而事實上,這三個步驟不一定要依照圖四所示的順序進行,亦可以不同於圖四所示的順序被執行或甚至同時被執行。另外,步驟 450中可以使用上述的方程式一來依據感測速度 V以及感測加速度 A決定出驅動電壓 U的值,且步驟 440中亦可以包含有一些子步驟,例如:當剩餘軌數 T變小時,利用該控制器調降第一乘數 KP的大小或是調內第二乘數 KD;當感測速度 V變大時,利用該控制器調降第一乘數 KD;如此一來,即可達到適應性比例微分控制的效果。

相較於習知技術中使用固定的控制形式進行長程尋軌的控制工作,本發明於長程尋軌控制中,係使用適應性比例微分控制的方法對徑向致動器進行控制,即使對於具有些微差異的光碟機,都可以達到精準的控制結果。另外,由於比例微分控制中所使用的參數是會適應性變動的,因此整體系統的控制能力也會因此大為提升。

以上所述僅為本發明之較佳實施例,凡依本發明申請專利範圍所做之均等變化與修飾,皆應屬本發明專利的涵蓋範圍。





圖式簡單說明

圖式之簡單說明

圖一為習知技術一光碟機 100的簡單方塊圖。

圖二為習知技術之光碟機 100使用的一長程尋軌控制系統200的示意圖。

圖三為本發明長程尋軌控制系統的較佳實施例示意圖。

圖四則為本發明用於一光碟機的長程尋軌控制方法之較

佳實施例流程圖。

圖式之符號說明

100 光碟機

110 軸心馬達

120 光碟片

130、320 徑向致動器

140 讀取頭

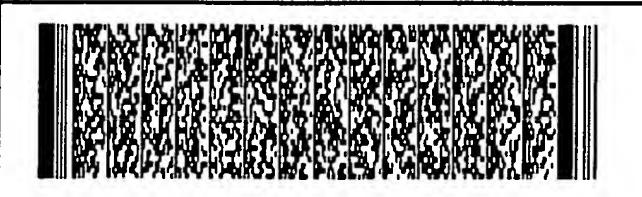
150 物鏡

210、310 控制器

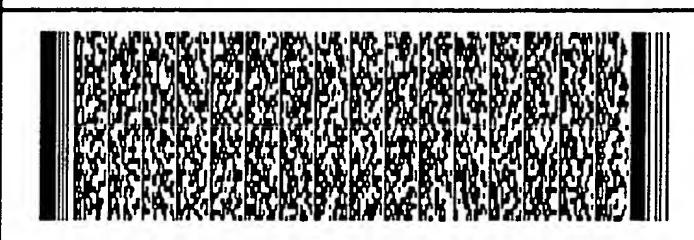
220、340 速度感測器

330 軌數感測器

350 加速度感測器

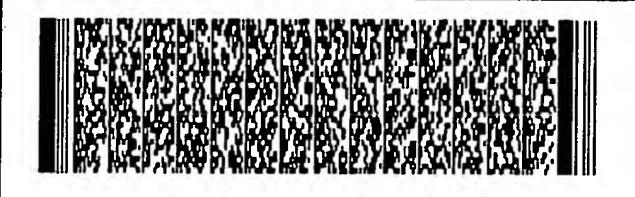


- 1.一種用於一光碟機的長程尋軌控制方法,該光碟機包含有:
- 一徑向致動器;
- 一讀取頭,設置於該徑向致動器上,用來讀取一光碟片
- 上所储存的資料;以及
- 一控制器,用來於一長程尋軌階段中,控制該徑向致動器,以移動該讀取頭的位置;
- 該長程尋軌控制方法包含有以下步驟:
- (a)計算一剩餘軌數;
- (b)計算該讀取頭的一感測速度;
- (c)計算該讀取頭的一感測加速度;以及
- (d)利用該控制器,依據該剩餘軌數、該感測速度、以及該感測加速度,控制該讀取頭的移動速度。
- 2.如申請專利第1項所述之方法,其中於步驟 (d)中,該控制器輸出一驅動電壓至該徑向致動器,以控制該讀取頭的移動速度,該驅動電壓係為該感測速度及該感測加速度之函數。
- 3.如申請專利第2項所述之方法,其中該驅動電壓中,受該感測速度影響的成分係為:該感測速度乘上一第一乘數。
- 4.如申請專利第3項所述之方法,其中該第一乘數係為一



變數,其值係由該剩餘軌數及該感測速度所決定。

- 5.如申請專利第 3項所述之方法,其中該方法另包含有: (e)當該剩餘軌數變小時,利用該控制器調降該第一乘數 的大小。
- 6.如申請專利第3項所述之方法,其中該方法另包含有: (f)當該感測速度變大時,利用該控制器調降該第一乘數的大小。
- 7.如申請專利第2項所述之方法,其中該驅動電壓中,受該感測加速度影響的成分係為:該感測加速度乘上一第二乘數。
- 8.如申請專利第7項所述之方法,其中該第二乘數係為一變數,其值係由該剩餘軌數及該感測速度所決定。
- 9.如申請專利第7項所述之方法,其中該方法另包含有: (g)當該剩餘軌數變小時,利用該控制器調大該第二乘數的大小。
- 10.如申請專利第7項所述之方法,其中該方法另包含有:
- (h)當該感測速度變大時,利用該控制器調降該第二乘數

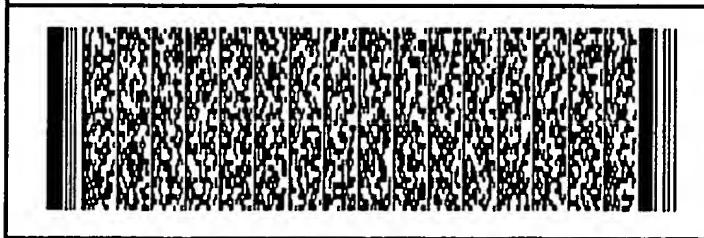


的大小。

11.如申請專利第1項所述之方法,其中該方法另包含有:

利用該控制器,依據一目標移動軌數輸出一初始電壓至該徑向致動器,以控制該讀取頭的初始移動。

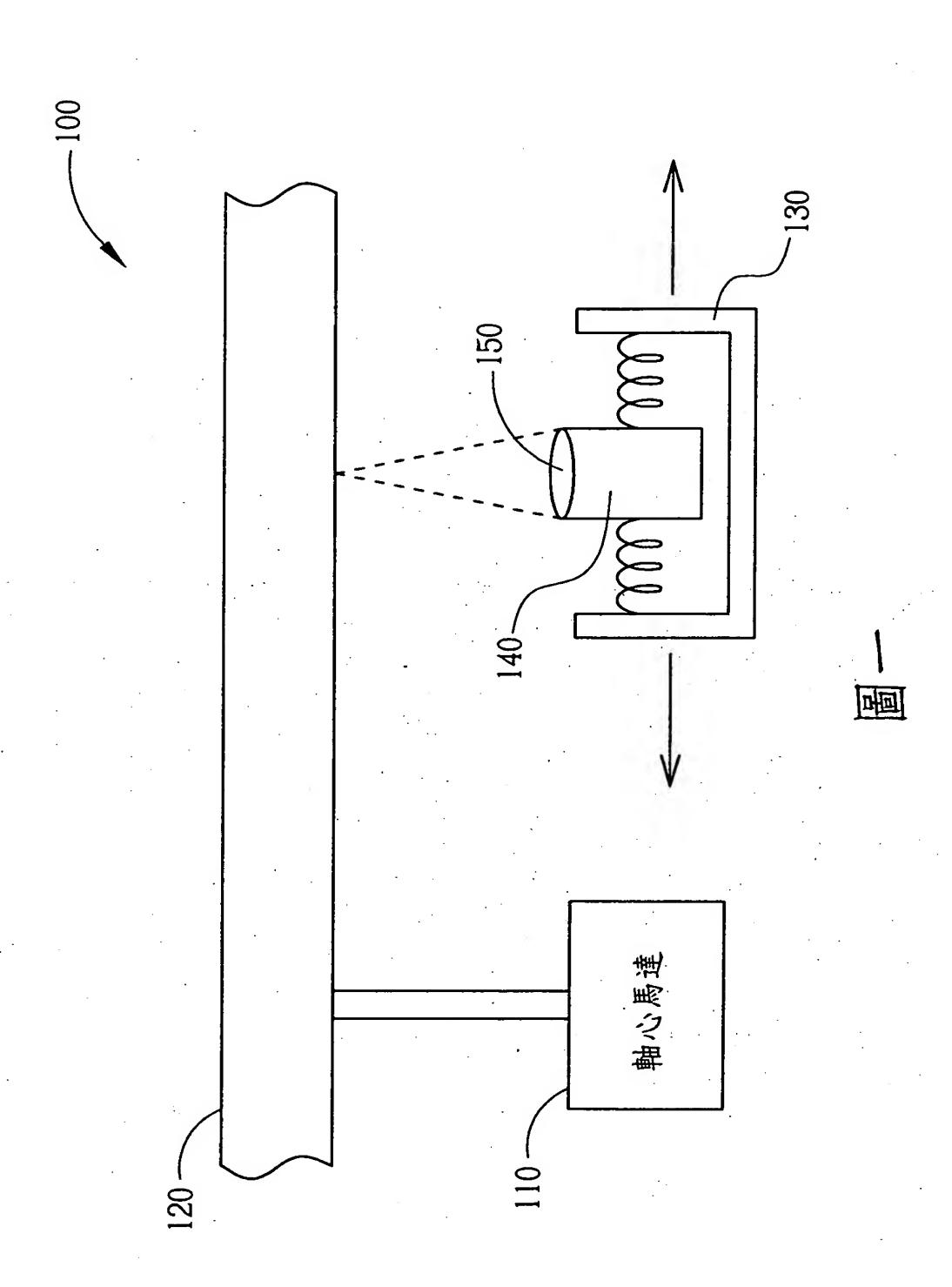
- 12.一種設置於一光碟機內的控制系統,用來控制該光碟機於長程尋軌時的動作,該光碟機包含有一讀取頭,用來讀取一光碟片上所儲存的資料;該控制系統包含有:
- 一徑向致動器,該讀取頭即設置於該徑向致動器上;
- 一軌數感測器,用來計算一剩餘軌數;
- 一速度感測器,用來計算該讀取頭的一感測速度;
- 一加速度感測器,用來計算該讀取頭的一感測加速度;以及
- 一控制器,用來依據該剩餘軌數,該感測速度,以及該感測加速度,控制該讀取頭的移動速度。
- 13.如申請專利第12項所述之控制系統,其中該控制器產生並輸出一驅動電壓至該徑向致動器,以控制該讀取頭的移動速度;該驅動電壓係為該感測速度及該感測加速度的的函數。
- 14.如申請專利第13項所述之控制系統,其中該驅動電壓

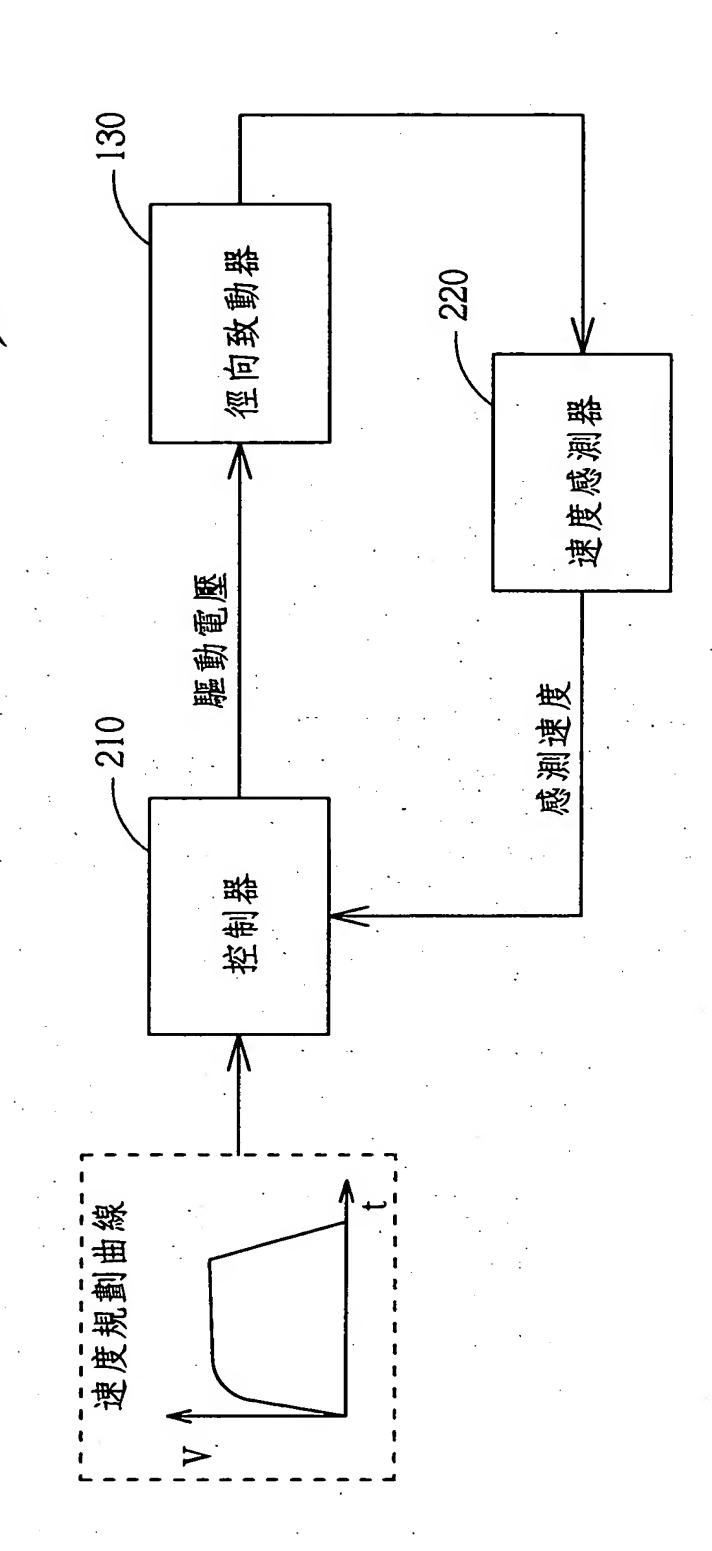


中,受該感測速度影響的成分係為:該感測速度乘上一第一乘數;該第一乘數係為一變數,其值係由該剩餘軌數及該感測速度所決定。

- 15.如申請專利第14項所述之控制系統,其中當該剩餘軌數變小時,該控制器即調降該第一乘數的大小。
- 16.如申請專利第14項所述之控制系統,其中當該感測速度變大時,該控制器即調降該第一乘數的大小。
- 17.如申請專利第13項所述之控制系統,其中該驅動電壓中,受該感測加速度影響的成分係為:該感測加速度乘上一第二乘數;該第二乘數係為一變數,其值係由該剩餘軌數及該感測速度所決定。
- 18.如申請專利第17項所述之控制系統,其中當該剩餘軌數變小時,該控制器即調大該第二乘數的大小。
- 19.如申請專利第17項所述之控制系統,其中當該感測速度變大時,該控制器即調降該第二乘數的大小。
- 20.如申請專利第12項所述之控制系統,其中該控制器依據一目標移動軌數輸出一初始電壓至該徑向致動器,以控制該讀取頭的初始移動。







- 200

메

